



## 国際調査報告

(法 8 条、法施行規則第40、41条)  
〔P C T 1 8 条、P C T 規則43、44〕

出願人又は代理人 の書類記号 P C T 2 9 4 2	今後の手続きについては、国際調査報告の送付通知様式(P C T / I S A / 2 2 0 ) 及び下記 5 を参照すること。	
国際出願番号 P C T / J P 0 0 / 0 8 5 8 6	国際出願日 (日.月.年) 0 4 . 1 2 . 0 0	優先日 (日.月.年) 2 7 . 1 2 . 9 9
出願人 (氏名又は名称) 松下電器産業株式会社		

国際調査機関が作成したこの国際調査報告を法施行規則第41条 ( P C T 1 8 条 ) の規定に従い出願人に送付する。  
この写しは国際事務局にも送付される。

この国際調査報告は、全部で 3 ページである。

☐ この調査報告に引用された先行技術文献の写しも添付されている。

## 1. 国際調査報告の基礎

a. 言語は、下記に示す場合を除くほか、この国際出願がされたものに基づき国際調査を行った。

☐ この国際調査機関に提出された国際出願の翻訳文に基づき国際調査を行った。

b. この国際出願は、ヌクレオチド又はアミノ酸配列を含んでおり、次の配列表に基づき国際調査を行った。

☐ この国際出願に含まれる書面による配列表

☐ この国際出願と共に提出されたフレキシブルディスクによる配列表

☐ 出願後に、この国際調査機関に提出された書面による配列表

☐ 出願後に、この国際調査機関に提出されたフレキシブルディスクによる配列表

☐ 出願後に提出した書面による配列表が出願時における国際出願の開示の範囲を超える事項を含まない旨の陳述書の提出があった。

☐ 書面による配列表に記載した配列とフレキシブルディスクによる配列表に記録した配列が同一である旨の陳述書の提出があった。

2. ☐ 請求の範囲の一部の調査ができない (第 I 欄参照)。

3. ☐ 発明の単一性が欠如している (第 II 欄参照)。

4. 発明の名称は ☒ 出願人が提出したものを承認する。

☐ 次に示すように国際調査機関が作成した。

5. 要約は ☒ 出願人が提出したものを承認する。

☐ 第 III 欄に示されているように、法施行規則第47条 ( P C T 規則38.2(b) ) の規定により国際調査機関が作成した。出願人は、この国際調査報告の発送の日から 1 カ月以内にこの国際調査機関に意見を提出することができる。

6. 要約書とともに公表される図は、

第 5 図とする。 ☒ 出願人が示したとおりである。

☐ なし

☐ 出願人は図を示さなかった。

☐ 本図は発明の特徴を一層よく表している。

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> G 1 1 B 7 / 0 8 5

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> G 1 1 B 7 / 0 8 5 , 7 / 0 9 , 7 / 0 9 5

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922-1996

日本国公開実用新案公報 1971-2001

日本国登録実用新案公報 1994-2001

日本国実用新案登録公報 1996-2001

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
Y	J P, 2-54427, A (富士通株式会社) 23. 2月. 1990 (23. 02. 90) 全文, 第1図 (ファミリーなし)	1-12
Y	J P, 5-314689, A (松下電器産業株式会社) 26. 11月. 1993 (26. 11. 93) 段落番号0014, 0016, 0030-0032, 0050 (ファミリーなし)	1, 2, 4-8, 10-12

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&amp;」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

27. 02. 01

国際調査報告の発送日

06.03.01

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/J P)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

五貫 昭一



5 D

9368

電話番号 03-3581-1101 内線 3550

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
Y	JP, 6-76311, A (オムロン株式会社) 18. 3月. 1994 (18. 03. 94) 段落番号0011, 0023, 図10 (ファミリーなし)	3, 9
Y	JP, 5-109101, A (富士通株式会社) 30. 4月. 1993 (30. 04. 93) 段落番号0037, 図1 (ファミリーなし)	6, 12

## 特許協力条約に基づく国際出願願書

原本(出願用) - 印刷日時 2000年11月30日 (30.11.2000) 木曜日 09時35分11秒

0	受理官庁記入欄	
0-1	国際出願番号.	
0-2	国際出願日	
0-3	(受付印)	
0-4	様式-PCT/RO/101 この特許協力条約に基づく国際 出願願書は、 右記によって作成された。	PCT-EASY Version 2.91 (updated 10.10.2000)
0-5	申立て 出願人は、この国際出願が特許 協力条約に従って処理されるこ とを請求する。	
0-6	出願人によって指定された受理 官庁	日本国特許庁 (RO/JP)
0-7	出願人又は代理人の書類記号	PCT2942
I	発明の名称	光ディスク装置およびそのトラックホールド制御方法
II	出願人	出願人である (applicant only)
II-1	この欄に記載した者は	米国を除くすべての指定国 (all designated States except US)
II-2	右の指定国についての出願人で ある。	
II-4ja	名称	松下電器産業株式会社
II-4en	Name	MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL CO., LTD.
II-5ja	あて名:	571-8501 日本国 大阪府 門真市 大字門真1006番地
II-5en	Address:	1006, Oaza Kadoma, Kadoma-shi, Osaka 571-8501 Japan
II-6	国籍(国名)	日本国 JP
II-7	住所(国名)	日本国 JP
II-8	電話番号	06-6908-2974
II-9	ファクシミリ番号	06-6906-1643
III-1	その他の出願人又は発明者	出願人及び発明者である (applicant and inventor)
III-1-1	この欄に記載した者は	米国のみ (US only)
III-1-2	右の指定国についての出願人で ある。	
III-1-4ja	氏名(姓名)	加地 俊彦
III-1-4en	Name (LAST; First)	KAJI, Toshihiko
III-1-5ja	あて名:	792-0805 日本国 愛媛県 新居浜市 八雲町8-9
III-1-5en	Address:	8-9, Yagumochi, Niihama-shi, Ehime 792-0805 Japan
III-1-6	国籍(国名)	日本国 JP
III-1-7	住所(国名)	日本国 JP


## 特許協力条約に基づく国際出願願書

原本(出願用) - 印刷日時 2000年11月30日 (30.11.2000) 木曜日 09時35分11秒

IV-1	代理人又は共通の代表者、通知のあて名 下記の者は国際機関において右記のごとく出願人のために行動する。	代理人 (agent)
IV-1-1ja	氏名(姓名)	森本 義弘
IV-1-1en	Name (LAST, First)	MORIMOTO, Yoshihiro
IV-1-2ja	あて名:	550-0005 日本国 大阪府 大阪市西区 西本町1丁目10番10号 西本町全日空ビル4階
IV-1-2en	Address:	All Nippon Airways(Nishi-Hommachi)Bldg., 4th Floor, 10-10, Nishi-Hommachi 1-chome, Nishi-ku, Osaka-shi, Osaka 550-0005 Japan
IV-1-3	電話番号	06-6532-4025
IV-1-4	ファクシミリ番号	06-6543-2205
V	国の指定	
V-1	広域特許 (他の種類の保護又は取扱いを求める場合には括弧内に記載する。)	---
V-2	国内特許 (他の種類の保護又は取扱いを求める場合には括弧内に記載する。)	CN ID KR SG US
V-5	指定の確認の宣言 出願人は、上記の指定に加えて、規則4.9(b)の規定に基づき、特許協力条約のもとで認められる他の全ての国の指定を行う。ただし、V-6欄に示した国の指定を除く。出願人は、これらの追加される指定が確認を条件としていること、並びに優先日から15月が経過する前にその確認がなされない指定は、この期間の経過時に、出願人によって取り下げられたものとみなされることを宣言する。	
V-6	指定の確認から除かれる国	なし (NONE)
VI-1	先の国内出願に基づく優先権主張	
VI-1-1	先の出願日	1999年12月27日 (27.12.1999)
VI-1-2	先の出願番号	特願平11-368555
VI-1-3	国名	日本国 JP
VI-2	優先権証明書送付の請求 上記の先の出願のうち、右記の番号のものについては、出願書類の認証謄本を作成し国際事務局へ送付することを、受理官庁に対して請求している。	VI-1
VII-1	特定された国際調査機関(ISA)	日本国特許庁 (ISA/JP)

## 特許協力条約に基づく国際出願願書

原本（出願用） - 印刷日時 2000年11月30日（30.11.2000）木曜日 09時35分11秒

VIII	照合欄	用紙の枚数	添付された電子データ
VIII-1	願書	3	-
VIII-2	明細書	13	-
VIII-3	請求の範囲	3	-
VIII-4	要約	1	2942.txt
VIII-5	図面	8	-
VIII-7	合計	28	
	添付書類	添付	添付された電子データ
VIII-8	手数料計算用紙	✓	-
VIII-9	別個の記名押印された委任状	✓	-
VIII-16	PCT-EASYディスク	-	フレキシブルディスク
VIII-17	その他	納付する手数料に相当する特許印紙を添付した書面	-
VIII-17	その他	国際事務局の口座への振込みを証明する書面	-
VIII-18	要約書とともに提示する図の番号	5	
VIII-19	国際出願の使用言語名:	日本語 (Japanese)	
IX-1	提出者の記名押印		
IX-1-1	氏名(姓名)	森本 義弘	

## 受理官庁記入欄

10-1	国際出願として提出された書類の実際の受理の日	
10-2	図面:	
10-2-1	受理された	
10-2-2	不足図面がある	
10-3	国際出願として提出された書類を補完する書類又は図面であってその後期間内に提出されたものの実際の受理の日(訂正日)	
10-4	特許協力条約第11条(2)に基づく必要な補完の期間内の受理の日	
10-5	出願人により特定された国際調査機関	ISA/JP
10-6	調査手数料未払いにつき、国際調査機関に調査用写しを送付していない	

## 国際事務局記入欄

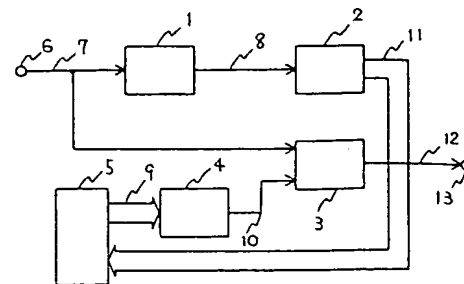
11-1	記録原本の受理の日	
------	-----------	--

**(54) OPTICAL RECORDING AND REPRODUCING DEVICE**

(11) 2-54426 (A) (43) 23.2.1990 (19) JP  
 (21) Appl. No. 63-206984 (22) 19.8.1988  
 (71) SEIKO EPSON CORP (72) TAKAO MIYAZAWA  
 (51) Int. Cl.<sup>5</sup> G11B7/00, G11B20/10

**PURPOSE:** To compare a pre-bit reproducing signal with a correct level by controlling the reference signal of a comparator by A/D-converting the mirror level of a control track.

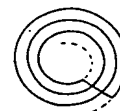
**CONSTITUTION:** The peak value of a mirror level part where no information of the pre-bit reproducing signal is written is held at a peak holding circuit 1, and is supplied via an A/D converter 2, and the level of the reference signal from a reference signal control circuit 5 is controlled, and is supplied to the comparator 3 via a D/A converter 4. And pre-bit information with different mirror levels from disks with different reflectance, etc., are compared with the correct level, thereby, the information on the control track can be read accurately even in the different kinds of disks.

**(54) WAITING METHOD FOR OPTICAL DISK**

(11) 2-54427 (A) (43) 23.2.1990 (19) JP  
 (21) Appl. No. 63-205581 (22) 18.8.1988  
 (71) FUJITSU LTD (72) KAZUO NAKAJIMA(2)  
 (51) Int. Cl.<sup>5</sup> G11B7/085

**PURPOSE:** To prevent deterioration in a carrier/noise signal from being accelerated by jumping a laser beam to its original track at every plural circumferences of a spiral track in a standby state.

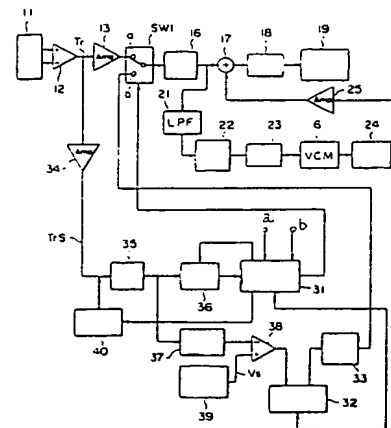
**CONSTITUTION:** When the laser beam is jumped at every plural circumferences, for example, three circumferences of the spiral track, and is returned to its original track in the standby state where no recording, erasure, and readout of information are performed, time to irradiate the track by the laser beam can be reduced to 1/3 compared with a method in which the laser beam is returned at every circumference. In such a way, it is possible to prevent the deterioration in a C/N from being accelerated even when the laser beam with high power irradiates the track to heighten the carrier/noise signal(C/N) in performing readout.

**(54) OPTICAL RECORDING AND REPRODUCING DEVICE**

(11) 2-54428 (A) (43) 23.2.1990 (19) JP  
 (21) Appl. No. 63-206806 (22) 19.8.1988  
 (71) OLYMPUS OPTICAL CO LTD (72) KAZUTOSHI KOBAYASHI  
 (51) Int. Cl.<sup>5</sup> G11B7/085, G11B21/08

**PURPOSE:** To perform track jump in a wide range by one time of jump by interlocking and moving also a pickup travel mechanism with a tracking actuator.

**CONSTITUTION:** When the address of a targeted track is supplied, a switch SW1 is switched to a contact (b) by a controller 31, and a tracking error signal from the controller 31 via a counter 36, a frequency voltage converter 37, a differential amplifier 38, a jump direction switching circuit 32, and a phase compensation circuit 33, etc., is supplied, which controls the tracking actuator 19. Similarly, the tracking error signal via a voice coil motor 6 which controls the acceleration of the pickup travel mechanism being interlocked with the actuator 19 reacting according to the tracking error signal and a current detector 24 is also supplied to the actuator 19 via an adder 17. It is possible to perform multitrack jump in a wide range by one time of jump by interlocking the tracking actuator with the pickup travel mechanism.



11: pin P.D., 12: differential amplifier, 16, 22: phase compensating circuit, 18, 23: driver, 35: comparator, 39: reference voltage generator, 40: reset pulse generating circuit, a: targeted address, b: present address

## (54) TRACK JUMP DEVICE

(11) 5-314689 (A) (43) 26.11.1993 (19) JP

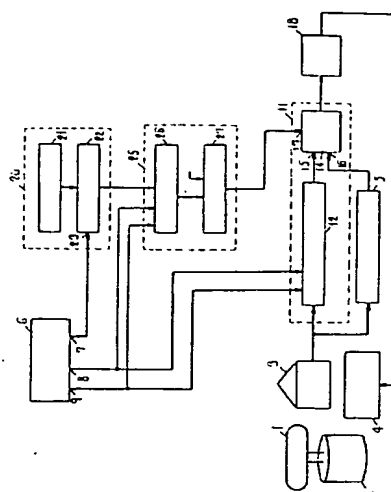
(21) Appl. No. 4-120222 (22) 13.5.1992

(71) MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD (72) KAZUHIKO KONO

(51) Int. Cl<sup>5</sup>. G11B21/08, G11B7/085

**PURPOSE:** To ensure a stable and high speed track jump operation by always keeping the displacement of a tracking actuator within its workable range during the track jump operation or at the end of this operation.

**CONSTITUTION:** A displacement detecting means 20 detects the displacement of a tracking actuator 4 when a track jump request means 6 receives a track jump request. A deciding means 25 decides whether the track jump request should be carried out or not based on the track jump direction and the number of tracks requested by the means 6 and also based on the output of the means 20. Then the means 25 estimates the displacement of the actuator 4 at the end of the track jump. If it is decided that the estimated displacement is kept the workable range of the actuator, an executing command is given to a selection means 14. Then a track jump operation is carried out by a multi-piece jump control means 12. Meanwhile the track jump operation is not carried out if the estimated displacement is not kept within the workable range.



1: optical disk, 2: revolving means, 3: optical pickup, 5: tracking control means, 11: selecting means, 18: driving means, 21: displacement measuring means, 22: storage means, 26: displacement estimating means, 27: comparing means, a: prescribed displacement

## (54) MAGNETIC DISK DEVICE SYSTEM

(11) 5-314690 (A) (43) 26.11.1993 (19) JP

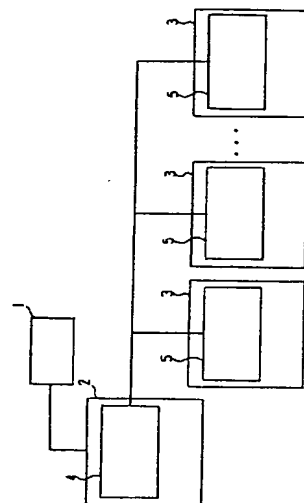
(21) Appl. No. 4-121818 (22) 14.5.1992

(71) FUJITSU LTD (72) YUTAKA KOSEKI

(51) Int. Cl<sup>5</sup>. G11B21/10, G11B19/02, G11B20/10

**PURPOSE:** To reduce the load of a host computer in a magnetic disk device system by securing such a constitution where a master transfers the commands to the host computer and then instructs the calibration instruction to each slave.

**CONSTITUTION:** A host computer 1 gives a calibration instruction to the disk device of a master 2. Thus the master 2 produces a calibration pulse through a calibration pulse generating circuit 4. At the same time, the master 2 starts its own calibration and each slave 3 recognizes the calibration pulse through a calibration pulse recognizing circuit 5. As a result, the master 2 and the slaves 3 can start the calibrations with the commands given from the host 1. Then the load of the host 1 is reduced.



## (54) MAGNETIC DISK DEVICE

(11) 5-314691 (A) (43) 26.11.1993 (19) JP

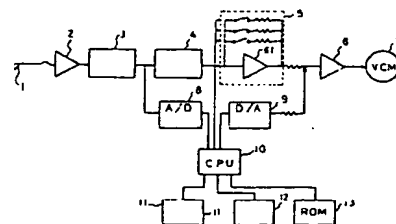
(21) Appl. No. 4-112938 (22) 6.5.1992

(71) TOSHIBA CORP (72) YASUMASA NAKANO

(51) Int. Cl<sup>5</sup>. G11B21/10

**PURPOSE:** To correct the offset value and the gain automatically and only as necessary with no use of a special sensor in order to cancel the offset occurring in a head positioning control system.

**CONSTITUTION:** In a seek control state of a head 1, a CPU 10 produces an offset correction signal based on the offset value stored in a memory 12 and inputs this signal to an amplifier 6 via a D/A converter 9. An amplifier 6 inputs the signal obtained by adding the offset correcting signal to the error signal outputted from a servo signal producing circuit 6. Based on these added signals, the current supplied to a VCM 7 is changed and the head 1 is set at the center position of a target cylinder with no offset caused. At the same time, the CPU 10 measures the settling time of the head 1 by a timer 11. When the difference between the measured settling time and the standard time exceeds a prescribed range, the CPU 10 corrects again the offset value stored in the memory 12 and also sets again the gain of an amplifier 51.



2: head amplifier, 4: phase compensating circuit, 5: gain correcting circuit, 9: D/A converter